

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2005年5月26日 (26.05.2005)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/046942 A1

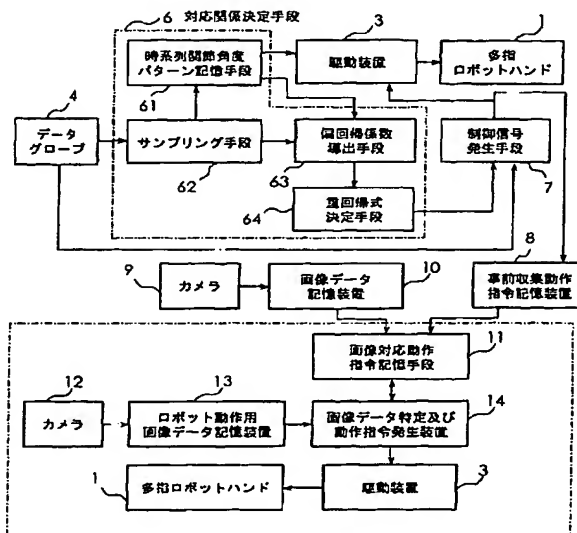
(51) 国際特許分類⁷: B25J 13/00
 (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/016968
 (22) 国際出願日: 2004年11月15日 (15.11.2004)
 (25) 国際出願の言語: 日本語
 (26) 国際公開の言語: 日本語
 (30) 優先権データ:
 特願 2003-384402
 2003年11月13日 (13.11.2003) JP
 特願 2004-173268 2004年6月10日 (10.06.2004) JP
 (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 独立
 行政法人科学技術振興機構 (JAPAN SCIENCE AND
 TECHNOLOGY AGENCY) [JP/JP]; 〒3320012 埼玉県
 川口市本町四丁目1番8号 Saitama (JP).

(72) 発明者; および
 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 星野 聖
 (HOSHINO, Kiyoshi) [JP/JP]; 〒3050032 茨城県つく
 ば市竹園3-102-103 Ibaraki (JP). 谷本 貴顕
 (TANIMOTO, Takanobu) [JP/JP]; 〒3050005 茨城県つく
 ば市天久保4-7-1-C-105 Ibaraki (JP).
 (74) 代理人: 西浦 ▲嗣▼晴 (NISHIURA, Tsuguharu); 〒
 1050001 東京都港区虎ノ門1丁目25番5号虎ノ門
 34MTビル9階 西浦特許事務所 Tokyo (JP).
 (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が
 可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,
 BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
 DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,
 ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS,
 LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA,

[続葉有]

(54) Title: ROBOT DRIVE METHOD

(54) 発明の名称: ロボットの駆動方法



- 4... DATA GLOVE
 6... CORRELATION DECISION MEANS
 61... TIME-SERIES JOINT ANGLE PATTERN STORAGE MEANS
 62... SAMPLING MEANS
 3... DRIVE DEVICE
 63... PARTIAL REGRESSION COEFFICIENT CALCULATION MEANS
 64... MULTIPLE REGRESSION TYPE DECISION MEANS
 1... MULTI-FINGER ROBOT HAND
 7... CONTROL SIGNAL GENERATION MEANS
 9... CAMERA
 10... IMAGE DATA STORAGE DEVICE
 8... BEFOREHAND-COLLECTION BEHAVIOR INSTRUCTION STORAGE DEVICE
 11... IMAGE-CORRELATING BEHAVIOR INSTRUCTION STORAGE MEANS
 12... CAMERA
 13... DEVICE FOR STORING IMAGE DATA FOR ROBOT BEHAVIOR
 14... IMAGE DATA IDENTIFICATION AND BEHAVIOR INSTRUCTION GENERATION DEVICE

(57) Abstract: A plurality of image data are correlated with beforehand-collection behavior instructions and stored in image-correlating behavior storage means (11). Image data of a behaving object is acquired in time series as robot behavior image data. An image data identification and behavior instruction generation device (14) identifies, in time series, image data corresponding to the image data contained in the robot behavior image data from a plurality of image data stored in the image-correlating behavior instruction storage means (11) and gives the beforehand-collection behavior instruction corresponding to the identified image data as a behavior instruction to a robot, thereby driving the robot.

[続葉有]



NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) 要約:

複数の画像データと事前収集動作指令とを対応付けて画像対応動作指令記憶手段（11）に記憶する。動作物の画像データを時系列でロボット動作用画像データとして取得する。画像データ特定及び動作指令発生装置（14）は、ロボット動作用画像データに含まれる画像データに対応する画像データを画像対応動作指令記憶手段（11）に記憶されている複数の画像データから時系列で特定し、特定した画像データに対応する事前収集動作指令を動作指令としてロボットに与えてロボットを駆動する。